

Analisis Perilaku Pengemudi Kendaraan Roda Empat Berdasarkan Rekam Data OBD-II menggunakan Algoritma Fuzzy

Arya Bima Pinandita¹, Bayu Erfianto²

Fakultas Informatika, Universitas Telkom, Bandung

¹arbima@students.telkomuniversity.ac.id, ²erfianto@telkomuniversity.ac.id

Abstrak

Kecelakaan lalu lintas di jalan raya merupakan suatu peristiwa yang tidak terduga dan tidak disengaja yang mengakibatkan pengemudi, penumpang atau pejalan kaki. Kecelakaan lalu lintas tidak dapat di prediksi. Tetapi, kecelakaan dapat ditangan dengan cepat dan tepat. Salah satunya dengan pemantauan perilaku buruk pengendara kendaraan roda empat. Namun sangat sulit jika harus melakukan pengamatan kepada setiap pengemudi, oleh karena itu penulis menggunakan On Board Diagnostic II (OBD-II) yang sudah terhubung dengan Inertial Measurement Unit (IMU) untuk merekam data perilaku buruk pengemudi roda empat di jalan raya. Setelah data direkam maka penulis proses data dengan menggunakan complementary filter lalu akan diolah dengan algoritma fuzzy. Sehingga, perilaku pengemudi dapat di klasifikasi menjadi tiga kategori. Tiga kategori pengemudi tersebut adalah membayakan pejalan kaki, tidak membahayakan, dan membahayakan contra flow.

Kata Kunci : Complementary Filter, OBD-II, IMU, Fuzzy